

## Übungsblatt 4 (Besprechung Do. 6.6. 2013)

### Aufgabe 16 (Konsistenzordnung)

Bestimmen Sie die genauen Konsistenzordnungen der durch

$$(a) \quad y_{j+3} = y_{j+1} + \frac{h}{3}(7f(t_{j+2}, y_{j+2}) - 2f(t_{j+1}, y_{j+1}) + f(t_j, y_j)),$$
$$(b) \quad y_{j+3} + \frac{1}{4}y_{j+2} - \frac{1}{2}y_{j+1} - \frac{3}{4}y_j = \frac{h}{8}(19f(t_{j+2}, y_{j+2}) + 5f(t_j, y_j))$$

gegebenen Mehrschritt-Verfahren.

### Aufgabe 17 (Konsistenzordnung)

Bestimmen Sie die Koeffizienten  $a_0, b_0, b_1 \in \mathbb{R}$  des durch

$$y_{j+3} - a_0 y_{j+2} - y_{j+1} + a_0 y_j = h(-b_0 f(t_{j+2}, y_{j+2}) + b_1 f(t_{j+1}, y_{j+1}) + b_0 f(t_j, y_j))$$

gegebenen linearen Mehrschrittverfahrens so,

- dass die Konsistenzordnung maximal wird.  
Ist das entstehende Verfahren nullstabil?
- dass sich eine Schar nullstabiler Methoden möglichst hoher Ordnung ergibt.

### Aufgabe 18 (Inhärente Instabilität)

Wir betrachten das Anfangswertproblem

$$y'(x) = \lambda(y(x) - F(x)) + F'(x)$$
$$y(x_0) = y_0$$

für  $\lambda \in \mathbb{R}$  und eine Funktion  $F: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ .

- Zeigen Sie dass die allgemeine Lösung diese Problems durch  $y(x) = (y_0 - F(x_0))e^{\lambda(x-x_0)} + F(x)$  gegeben ist
- Überlegen Sie wie die Lösung  $y(x)$  sich verhält, wenn man  $y_0 = F(x_0)$  wählt? Was passiert, wenn man  $y_0 \neq F(x_0)$  wählt? Was bedeutet dies für ein numerisches Verfahren zum Lösen dieses Problems?
- Lösen Sie das Anfangswertproblem

$$y' = 10\left(y - \frac{x^2}{x^2 + 1}\right) + \frac{2x}{(x^2 + 1)^2}, \quad y(0) = 0$$

mit

- dem Trapezregel-Verfahren
- dem impliziten Runge-Kutta-Verfahren aus Aufgabe 11 und
- dem Adams-Bashforth-Verfahren (Verwenden Sie für die Startwerte das klassische RK4, siehe Datei auf der Homepage).

Verwenden Sie für jedes Verfahren 1000 Schritte. Zeichnen Sie alle Lösungen gemeinsam mit der exakten Lösung  $y(x) = \frac{x^2}{1+x^2}$  für  $x \in [0, 3]$  in eine gemeinsame Grafik. Verwenden Sie `ylim([-1.5, 1.5])`;

### Aufgabe 19 (Doppelpendel)

Die Bewegungsgleichungen für ein Doppelpendel (siehe Abbildung) sind durch

$$\begin{aligned}(m_1 + m_2)\ell_1\ddot{\varphi}_1 + m_2\ell_2\ddot{\varphi}_2 \cos(\varphi_1 - \varphi_2) + m_2\ell_2\dot{\varphi}_1^2 \sin(\varphi_1 - \varphi_2) + g(m_1 + m_2) \sin(\varphi_2) &= 0 \\ m_2\ell_2\ddot{\varphi}_2 + m_2\ell_1\ddot{\varphi}_1 \cos(\varphi_1 - \varphi_2) - m_2\ell_1\dot{\varphi}_1^2 \sin(\varphi_1 - \varphi_2) + gm_2 \sin(\varphi_2) &= 0\end{aligned}$$

gegeben, wobei  $g = 9.81m/s^2$  die Erdbeschleunigung ist.

- (a) Schreiben Sie die Bewegungsgleichungen in ein System erster Ordnung um.
- (b) Lösen Sie die Bewegungsgleichung mit dem `ode45` mit Schrittweite  $1e-3$  für  $t \in [0, 20]$ .
- (c) Zeichnen Sie die Trajektorien und erstellen Sie eine Animation, die den Bewegungsablauf des Pendels zeigt, für folgende Konfigurationen:

$$m_1 = 2, m_2 = 1, \ell_1 = 1, \ell_2 = 1.732051$$

- $\varphi_1(0) = -\frac{\pi}{2}, \varphi_2(0) = \pi, \dot{\varphi}_1(0) = \dot{\varphi}_2(0) = 0,$
- $\varphi_1(0) = -\frac{\pi}{2}, \varphi_2(0) = \pi + 10^{-2}, \dot{\varphi}_1(0) = \dot{\varphi}_2(0) = 0.$

